

IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

IN RE APPLICATION OF: Tetsuya MOROKAWA, et al.

GAU:

SERIAL NO: New Application

EXAMINER:

FILED: Herewith

FOR: ULTRASONIC ENDOCAVITY PROBE HAVING ADJUSTABLE LENGTH INSERT

REQUEST FOR PRIORITY

COMMISSIONER FOR PATENTS
ALEXANDRIA, VIRGINIA 22313

SIR:

- ☐ Full benefit of the filing date of U.S. Application Serial Number _____, filed _____, is claimed pursuant to the provisions of 35 U.S.C. §120.
- ☐ Full benefit of the filing date(s) of U.S. Provisional Application(s) is claimed pursuant to the provisions of 35 U.S.C. §119(e):
Application No. _____ Date Filed _____
- ☒ Applicants claim any right to priority from any earlier filed applications to which they may be entitled pursuant to the provisions of 35 U.S.C. §119, as noted below.

In the matter of the above-identified application for patent, notice is hereby given that the applicants claim as priority:

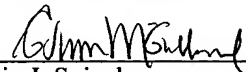
<u>COUNTRY</u>	<u>APPLICATION NUMBER</u>	<u>MONTH/DAY/YEAR</u>
Japan	2003-093879	March 31, 2003

Certified copies of the corresponding Convention Application(s)

- ☒ are submitted herewith
- ☐ will be submitted prior to payment of the Final Fee
- ☐ were filed in prior application Serial No. _____ filed _____
- ☐ were submitted to the International Bureau in PCT Application Number _____
Receipt of the certified copies by the International Bureau in a timely manner under PCT Rule 17.1(a) has been acknowledged as evidenced by the attached PCT/IB/304.
- ☐ (A) Application Serial No.(s) were filed in prior application Serial No. _____ filed _____; and
- ☐ (B) Application Serial No.(s) _____
☐ are submitted herewith
- ☐ will be submitted prior to payment of the Final Fee

Respectfully Submitted,

OBLON, SPIVAK, McCLELLAND,
MAIER & NEUSTADT, P.C.



Marvin J. Spivak

Registration No. 24,913
C. Irvin McClelland
Registration Number 21,124

Customer Number

22850

Tel. (703) 413-3000
Fax. (703) 413-2220
(OSMMN 05/03)



日 本 国 特 許 庁
JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出 願 年 月 日
Date of Application: 2 0 0 3 年 3 月 3 1 日

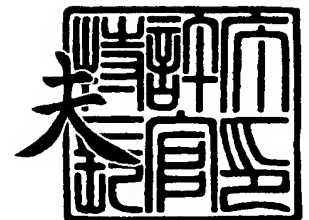
出 願 番 号
Application Number: 特 願 2 0 0 3 - 0 9 3 8 7 9
[ST. 10/C]: [J P 2 0 0 3 - 0 9 3 8 7 9]

出 願 人
Applicant(s): 東芝医用システムエンジニアリング株式会社
株式会社東芝

2 0 0 4 年 1 月 2 7 日

特許庁長官
Commissioner,
Japan Patent Office

今 井 康 夫





【書類名】 特許願

【整理番号】 98B0310351

【提出日】 平成15年 3月31日

【あて先】 特許庁長官 殿

【国際特許分類】 A61B 8/12

【発明の名称】 体腔内用超音波プローブ

【請求項の数】 10

【発明者】

 【住所又は居所】 東京都北区赤羽2丁目16番4号 東芝医用システムエンジニアリング株式会社内

 【氏名】 諸川 哲也

【発明者】

 【住所又は居所】 栃木県大田原市下石上字東山1385番の1 株式会社
東芝 那須工場内

 【氏名】 大貫 裕

【特許出願人】

 【識別番号】 594164531

 【氏名又は名称】 東芝医用システムエンジニアリング株式会社

【特許出願人】

 【識別番号】 000003078

 【氏名又は名称】 株式会社 東芝

【代理人】

 【識別番号】 100081411

 【弁理士】

 【氏名又は名称】 三澤 正義

 【電話番号】 03-3361-8668

【手数料の表示】

 【予納台帳番号】 007984

 【納付金額】 21,000円



【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【プルーフの要否】 要



【書類名】 明細書

【発明の名称】 体腔内用超音波プローブ

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 超音波センサを一端に有し、体腔内に挿入される体腔内挿入部と、前記体腔内挿入部の他端側に設けられ、前記体腔内挿入部を操作するための握り部と、を備える体腔内用超音波プローブであって、

前記体腔内挿入部の一端から前記握り部までの長さを調節することを可能に構成したことを特徴とする体腔内用超音波プローブ。

【請求項 2】 前記握り部は、前記体腔内挿入部を挿通する孔部を有することを特徴とする請求項 1 記載の体腔内用超音波プローブ。

【請求項 3】 前記握り部は、前記体腔内挿入部を挟み込む溝部を有することを特徴とする請求項 1 記載の体腔内用超音波プローブ。

【請求項 4】 前記握り部は、当該握り部を前記体腔内挿入部の任意の位置に固定する固定手段を、さらに有することを特徴とする請求項 2 又は請求項 3 に記載の体腔内用超音波プローブ。

【請求項 5】 前記握り部は、前記体腔内挿入部の他端側を出し入れ自在に収納する収納部を有することを特徴とする請求項 1 記載の体腔内用超音波プローブ。

。

【請求項 6】 前記握り部は、前記体腔内挿入部の他端側を前記収納部の任意の位置に固定する固定手段を、さらに有することを特徴とする請求項 5 記載の体腔内用超音波プローブ。

【請求項 7】 前記体腔内挿入部は、

前記超音波センサを一端に有する体腔内挿入先端部と、

前記体腔内挿入先端部の他端側を出し入れ自在に収納する収納部を有し、前記体腔内挿入先端部と前記握り部とを中継する体腔内中継部と、を備えることを特徴とする請求項 1 記載の体腔内用超音波プローブ。

【請求項 8】 前記体腔内中継部は、前記体腔内挿入先端部の他端側を前記収納部の任意の位置に固定する固定手段を、さらに有することを特徴とする請求項 7 記載の体腔内用超音波プローブ。



【請求項 9】 前記握り部は、前記体腔内中継部の前記体腔内挿入先端部に対する他端側を出し入れ自在に収納する収納部を有することを特徴とする請求項 7 又は請求項 8 に記載の体腔内用超音波プローブ。

【請求項 10】 前記握り部は、前記体腔内中継部を前記収納部の任意の位置に固定する固定手段を、さらに有することを特徴とする請求項 9 に記載の体腔内用超音波プローブ。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、腹腔内等の体腔内で超音波を走査して超音波画像を得る体腔内用超音波プローブに関する。

【0002】

【従来の技術】

従来より、超音波振動子から生体内に向けて超音波パルスを繰り返し送信し、生体内で反射される超音波パルスのエコーを受信して、この超音波パルスの送受信する方向を少しずつ移動させることによって、生体内の複数の方向から収集した情報を超音波画像として表示する超音波診断装置が提案されている。

【0003】

このような超音波診断装置の 1 つに、経口的、或いは、経肛門的検査や腹腔内検査等に使用される体腔内用超音波プローブがある（例えば、特許文献 1 参照）。

【0004】

図 7 に示すように、この体腔内用超音波プローブを腹腔内検査に使用する場合には、当該体腔内用超音波プローブ 100 は、患者 P の腹部に穿刺されている複数のトラカールの 1 つを介して腹腔内に導入され、操作者 Q は、他のトラカールによって体腔内に導入されている内視鏡 200 によって腹腔内の様子をモニタ 300 で観察しながら、当該体腔内用超音波プローブ 100 を手元操作して超音波振動子面を目的の診断部位に密着させて超音波観察画像を得て検査を行う。

【0005】



また、図 8 に示すように、このような腹腔鏡下術の一般的な手法である気腹法や腹壁吊り上げ法においては、トラカール 4 0 0 を介して炭酸ガスや生理用食塩水を注入したり、機械的に腹壁を持ち上げることで、腹腔内に空間（腹壁 P a から臓器 P b（肝臓等）まで）を確保して、その中で上述したような手術操作が行われることになる。

【 0 0 0 6 】

そのため、当該体腔内用超音波プローブの体腔内挿入部 1 0 0 a の長さは、腹腔内の空間に対応し、さらに肝臓全域が走査可能となるような長さ（3 0 0 ～ 4 0 0 mm）が確保されている。

【 0 0 0 7 】

【特許文献 1】

特開 2 0 0 1 - 1 7 8 7 2 8 号公報

（段落〔 0 0 1 8 〕 - 〔 0 0 4 2 〕、第 1 図乃至第 7 図）

【 0 0 0 8 】

【発明が解決しようとする課題】

しかしながら、このような体腔内用超音波プローブを浅部に位置する組織や臓器に対して用いる場合には、体腔内挿入部が長すぎるために操作性が悪化する問題があった。

【 0 0 0 9 】

また、体腔内挿入部を体腔内へ挿入する長さは、組織や臓器の位置だけでなく、患者の体格にも依存して変化する。さらには、図 9 に示すように、腹腔内に空間を設けない方法（炭酸ガスや生理用食塩水の注入、腹壁 P a の持ち上げを行わない、トラカールを用いない）も存在し、このような場合にも、腹壁 P a から臓器（肝臓等）P b の距離が短縮するため、体腔内用超音波プローブ 1 0 0 の長過ぎる体腔内挿入部 1 0 0 a は、操作性を悪化させる要因となっていた。

【 0 0 1 0 】

本発明は、上記事情に鑑みてなされたものであり、その目的とするところは、腹腔鏡下術等において、最適な操作性を得ることを可能にする体腔内用超音波プローブを提供することにある。

【0011】

【課題を解決するための手段】

上記課題を解決するために、請求項1記載の発明は、超音波センサを一端に有し、体腔内に挿入される体腔内挿入部と、前記体腔内挿入部の他端側に設けられ、前記体腔内挿入部を操作するための握り部と、を備える体腔内用超音波プローブであって、前記体腔内挿入部の一端から前記握り部までの長さを調節することを可能に構成したことを特徴とする。

【0012】

また、請求項2記載の発明は、請求項1記載の体腔内用超音波プローブであって、前記握り部は、前記体腔内挿入部を挿通する孔部を有することを特徴とする。

【0013】

また、請求項3記載の発明は、請求項1記載の体腔内用超音波プローブであって、前記握り部は、前記体腔内挿入部を挟み込む溝部を有することを特徴とする。

【0014】

また、請求項4記載の発明は、請求項3又は請求項4に記載の体腔内用超音波プローブであって、前記握り部は、当該握り部を前記体腔内挿入部の任意の位置に固定する固定手段を、さらに有することを特徴とする。

【0015】

また、請求項5記載の発明は、請求項1記載の体腔内用超音波プローブであって、前記握り部は、前記体腔内挿入部の他端側を出し入れ自在に収納する収納部を有することを特徴とする。

【0016】

また、請求項6記載の発明は、請求項5記載の体腔内用超音波プローブであって、前記握り部は、前記体腔内挿入部の他端側を前記収納部の任意の位置に固定する固定手段を、さらに有することを特徴とする。

【0017】

また、請求項7記載の発明は、請求項1記載の体腔内用超音波プローブであって

て、前記体腔内挿入部は、前記超音波センサを一端に有する体腔内挿入先端部と、前記体腔内挿入先端部の他端側を出し入れ自在に収納する収納部を有し、前記体腔内挿入先端部と前記握り部とを中継する体腔内中継部と、を備えることを特徴とする。

【0018】

また、請求項 8 記載の発明は、請求項 7 記載の体腔内用超音波プローブであって、前記体腔内中継部は、前記体腔内挿入先端部の他端側を前記収納部の任意の位置に固定する固定手段を、さらに有することを特徴とする。

【0019】

また、請求項 9 記載の発明は、請求項 7 又は請求項 8 に記載の体腔内用超音波プローブであって、前記握り部は、前記体腔内中継部の前記体腔内挿入先端部に対する他端側を出し入れ自在に収納する収納部を有することを特徴とする。

【0020】

また、請求項 10 記載の発明は、請求項 9 記載の体腔内用超音波プローブであって、前記握り部は、前記体腔内中継部を前記収納部の任意の位置に固定する固定手段を、さらに有することを特徴とする。

【0021】

【発明の実施の形態】

以下、本発明に係る体腔内用超音波プローブの好適な一実施形態について、図面を参照しながら具体的に説明する。

【0022】

[第 1 の実施形態]

図 1 (A)、(B) に、本実施形態における体腔内用超音波プローブの全体構成を示す。図 1 (A)、(B) に示すように、当該体腔内用超音波プローブ 1 は、主に、超音波センサ部 2 a を先端部分に内蔵する体腔内挿入部 2 と、この体腔内挿入部 2 を操作するための握り部 3 と、この握り部 3 を通って超音波センサ部 2 a と図示省略の超音波診断装置本体とを電氣的に繋ぐケーブル 4 とから構成されている。

【0023】

超音波センサ部 2 a は、複数の超音波振動子を配列しており、この超音波振動子から生体内に向けて超音波パルスを送り返し送信し、生体内で反射される超音波パルスのエコーを受信して、さらに超音波パルスの送受信する方向を少しずつ移動させる、即ち、走査することによって、生体内の複数の方向から情報を収集して、超音波診断装置においては、これを超音波画像として表示する

【0024】

また、体腔内挿入部 2 は、体腔内に挿入し易く、且つ、患者への不快感をできるだけ軽減するために、細く丸みを帯びた形状となっている。

【0025】

また、握り部 3 は、体腔内挿入部 2 を挿通する孔部 3 a を有し、当該握り部 3 は、この孔部 3 a を介して、体腔内挿入部 2 に沿って移動可能な仕組みとなっている。これにより、体腔内挿入部 2 の先端部分から握り部 3 までの長さ（体腔内挿入長さ）を任意に調整することが可能になる。尚、握り部 3 は、2 つ割りの構成としても良く、このような場合には、握り部 3 は、体腔内挿入部 2 を挟み込む溝部（挟み込んだ状態で孔部 3 a を形成する）を有し、当該握り部 3 は、この溝部を介して、体腔内挿入部 2 に沿って移動可能な仕組みとなる。

【0026】

また、握り部 3 は、操作者が握り易い太さや形状を有しており、且つ、固定部 5 によって、体腔内挿入部 2 に対して、操作者が操作し易い任意の位置に固定できる仕組みとなっている。

【0027】

ここで、固定部 5 の詳細構成について説明する。例えば、図 2 (A)、(B) に示すように、体腔内挿入部 2 の側面には、被非固定部として、挿入方向に対して鋭角なノコギリ歯状の突起部 2 b が形成されている。また、握り部 3 の端部内面には、体腔内挿入部 2 の突起部 2 b が挿入方向と逆行することを防止するツメ状の突起 3 b が形成され、端部外面にはネジ山 3 c が形成されている。一方、当該固定部 5 の内面には、握り部 3 のネジ山 3 c と係合するネジ山 5 a が形成されている。

【0028】

このような構成において、リリース時には、図 2 (A) に示すように、固定部 5 のネジ山 5 a と握り部 3 のネジ山 3 c との係合を解くことで、握り部 3 の突起 3 b は、素材の剛性によって体腔内挿入部 2 の突起部 2 b から離れて、握り部 3 は、体腔内挿入部 2 に対して移動自在の状態となる。一方、固定時には、図 2 (B) に示すように、固定部 5 のネジ山 5 a と握り部 3 のネジ山 3 c とを係合させることで、握り部 3 の突起 3 b は、体腔内挿入部 2 の突起部 2 b に接触して、握り部 3 は、体腔内挿入部 2 に対して固定された状態となる。尚、固定部 5 の他の構成例としては、ネジやピン等を挙げることができる。

【0029】

このような構成において、例えば、当該体腔内用超音波プローブ 1 を体腔内浅部において用いる場合（浅部適用時）には、図 1 (A) に示すように、握り部 3 を体腔内挿入部 2 の下部へ移動して、固定部 5 によって体腔内挿入部 2 に固定する。因みに、この際の体腔内挿入長さ A_1 は、100 mm ～ 150 mm 程度である。

【0030】

また、当該体腔内用超音波プローブ 1 を体腔内深部において用いる場合（深部適用時）には、図 1 (B) に示すように、握り部 3 を体腔内挿入部 2 の上部へ移動して、固定部 5 によって体腔内挿入部 2 に固定する。因みに、この際の体腔内挿入長さ A_2 は、300 mm ～ 450 mm 程度である。

【0031】

尚、当該体腔内用超音波プローブ 1 を使用後には、各部に対して滅菌処理を施す必要があるため、体腔内挿入部 2 と握り部 3 と固定部 5 は、個々に分解可能、即ち、握り部 3 は、体腔内挿入部 2 から引き抜くことが可能で、固定部 5 は、握り部 3 から取り外し可能に構成することが好ましい。

【0032】

以上に説明したように、当該体腔内用超音波プローブ 1 においては、握り部 3 を固定部 5 によって体腔内挿入部 2 の任意の位置に固定することができるので、術式の種類や、対象となる部位の体腔内における深度に応じて、体腔内挿入長さを自由に調整することができ、浅部に位置する組織や臓器が対象となる場合やト

ラカールを用いない術式の場合においても、操作者にとって最適な操作性を得ることができる。また、深部に位置する組織や臓器が対象となる場合やトラカールを用いる術式の場合においても、従来と同様に対応することができる。

【0033】

[第2の実施形態]

図3 (A)、(B) に、本実施形態における体腔内用超音波プローブの全体構成を示す。図3 (A)、(B) に示すように、当該体腔内用超音波プローブ10は、主に、超音波センサ部11aを先端部分に内蔵する体腔内挿入部11と、この体腔内挿入部11の他端側を収納する収納部12aを有し、体腔内挿入部11を操作するための握り部12と、この握り部12を通して超音波センサ部11aと図示省略の超音波診断装置本体とを電氣的に繋ぐケーブル13とから構成されている。

【0034】

超音波センサ部11aは、複数の超音波振動子を配列しており、この超音波振動子から生体内に向けて超音波パルスを送り返し送信し、生体内で反射される超音波パルスのエコーを受信して、さらに超音波パルスの送受信する方向を少しずつ移動させる、即ち、走査することによって、生体内の複数の方向から情報を収集して、超音波診断装置においては、これを超音波画像として表示する

【0035】

また、体腔内挿入部11は、体腔内に挿入し易く、且つ、患者への不快感をできるだけ軽減するために、細く丸みを帯びた形状となっている。

【0036】

また、握り部12は、体腔内挿入部11の他端側を収納する収納部12aを有し、体腔内挿入部11は、この収納部12aから出し入れ自在な仕組みとなっている。これにより、体腔内挿入部11の先端部分から握り部12までの長さ（体腔内挿入長さ）を任意に調整することが可能になる。

【0037】

また、握り部12は、操作者が握り易い太さや形状を有しており、且つ、固定部14によって、体腔内挿入部11を操作者が操作し易い任意の長さに固定でき

る仕組みとなっている。

【0038】

ここで、固定部 14 の詳細構成について説明する。例えば、図 4 (A)、(B) に示すように、体腔内挿入部 11 の側面には、被非固定部として、挿入方向に対して鋭角なノコギリ歯状の突起部 11b が形成されている。また、握り部 12 の端部内面には、体腔内挿入部 11 の突起部 11b が挿入方向と逆行することを防止するツメ状の突起 12b が形成され、端部外面にはネジ山 12c が形成されている。一方、当該固定部 14 の内面には、握り部 12 のネジ山 12c と係合するネジ山 14a が形成されている。

【0039】

このような構成において、リリース時には、図 4 (A) に示すように、固定部 14 のネジ山 14a と握り部 12 のネジ山 12c との係合を解くことで、握り部 12 の突起 12b は、素材の剛性によって体腔内挿入部 11 の突起部 11b から離れて、体腔内挿入部 11 は、握り部 12 に対して移動自在の状態となる。一方、固定時には、図 4 (B) に示すように、固定部 14 のネジ山 14a と握り部 12 のネジ山 12c とを係合させることで、握り部 12 の突起 12b は、体腔内挿入部 11 の突起部 11b に接触して、体腔内挿入部 11 は、握り部 12 に対して固定された状態となる。尚、固定部 14 の他の構成例としては、ネジやピン等を挙げることができる。

【0040】

このような構成において、例えば、当該体腔内用超音波プローブ 10 を体腔内浅部において用いる場合（浅部適用時）には、図 3 (A) に示すように、体腔内挿入部 11 の他端側を握り部 12 の収納部 12a に収納して、固定部 14 によって固定する。この際、ケーブル 13 は、図における矢印方向に押し出される。因みに、この際の体腔内挿入長さ A_1 は、100mm～150mm程度である。

【0041】

また、当該体腔内用超音波プローブ 10 を体腔内深部において用いる場合（深部適用時）には、図 3 (B) に示すように、体腔内挿入部 11 を握り部 12 の収納部 12a から引き出して、固定部 14 によって固定する。この際、ケーブル 1

3は、図における矢印方向に引き込まれる。因みに、この際の体腔内挿入長さA₂は、300mm～450mm程度である。

【0042】

尚、当該体腔内用超音波プローブ10を使用後には、各部に対して滅菌処理を施す必要があるため、体腔内挿入部11と握り部12と固定部14は、個々に分解可能、即ち、体腔内挿入部11は、握り部12から引き抜くことが可能で、固定部14は、握り部12から取り外し可能に構成することが好ましい。

【0043】

以上に説明したように、当該体腔内用超音波プローブ10においては、体腔内挿入部11を固定部14によって握り部12に対して任意の長さに固定することができるので、術式の種類や、対象となる部位の体腔内における深度に応じて、体腔内挿入長さを自由に調整することができ、浅部に位置する組織や臓器が対象となる場合やトラカールを用いない術式の場合においても、操作者にとって最適な操作性を得ることができる。また、深部に位置する組織や臓器が対象となる場合やトラカールを用いる術式の場合においても、従来と同様に対応することができる。

【0044】

また、体腔内挿入部11の他端側を、握り部12の収納部12aに収納する仕組みとなっているので、コンパクトにすることができ、上述した[第1の実施形態]に比べて、より操作性を向上することができる。

【0045】

[第3の実施形態]

図5(A)、(B)に、本実施形態における体腔内用超音波プローブの全体構成を示す。図5(A)、(B)に示すように、当該体腔内用超音波プローブ20は、主に、超音波センサ部21aを先端部分に内蔵する体腔内挿入先端部21と、この体腔内挿入先端部21の他端側を収納する収納部22aを有し、体腔内挿入先端部21と握り部23とを中継する体腔内中継部22と、この体腔内中継部22の体腔内挿入先端部21に対する他端側を収納する収納部23aを有し、体腔内挿入先端部21(体腔内中継部22を含む)を操作するための握り部23と

、この握り部 23 を通って超音波センサ部 21a と図示省略の超音波診断装置本体とを電氣的に繋ぐケーブル 24 とから構成されている。尚、体腔内挿入先端部 21 と体腔内中継部 22 で、体腔内挿入部を構成する。

【0046】

超音波センサ部 21a は、複数の超音波振動子を配列しており、この超音波振動子から生体内に向けて超音波パルスを送り返し送信し、生体内で反射される超音波パルスのエコーを受信して、さらに超音波パルスの送受信する方向を少しずつ移動させる、即ち、走査することによって、生体内の複数の方向から情報を収集して、超音波診断装置においては、これを超音波画像として表示する

【0047】

また、体腔内挿入先端部 21 は、体腔内に挿入し易く、且つ、患者への不快感をできるだけ軽減するために、細く丸みを帯びた形状となっている。

【0048】

また、体腔内中継部 22 は、体腔内挿入先端部 21 の他端側を収納する収納部 22a を有し、体腔内挿入先端部 21 は、この収納 22a から出し入れ自在な仕組みとなっている。これにより、体腔内挿入先端部 21 の先端部分から当該体腔内中継部 22 までの長さ（第 1 の体腔内挿入長さ）を任意に調整することが可能になる。

【0049】

また、体腔内中継部 22 は、固定部 25 によって、体腔内挿入先端部 21 を操作者が操作し易い任意の長さに固定できる仕組みとなっている。

【0050】

また、握り部 23 は、体腔内中継部 22 の体腔内挿入先端部 21 に対する他端側を収納する収納部 23a を有し、体腔内中継部 22 は、この収納 23a から出し入れ自在な仕組みとなっている。これにより、体腔内中継部 22 の先端部分から当該握り部 23 までの長さ（第 2 の体腔内挿入長さ）を任意に調整することが可能になる。

【0051】

さらに、これらにより、体腔内挿入先端部 21 の先端部分から握り部 23 まで

の長さ（体腔内挿入長さ）を任意に調整することが可能になる。

【0052】

また、握り部 23 は、操作者が握り易い太さや形状を有しており、且つ、固定部 26 によって、体腔内中継部 22 を操作者が操作し易い任意の長さに固定できる仕組みとなっている。

【0053】

ここで、固定部 25、26 の詳細構成について説明する。但し、固定部 25 と固定部 26 の構成は、同様であるため、以下においては、固定部 25 に関して説明する部分は、（）として記載する。例えば、図 6（A）、（B）に示すように、体腔内中継部 22（体腔内挿入先端部 21）の側面には、被非固定部として、挿入方向に対して鋭角なノコギリ歯状の突起部 22b（突起部 21b）が形成されている。また、握り部 23（体腔内中継部 22）の端部内面には、体腔内中継部 22（体腔内挿入先端部 21）の突起部 22b（突起部 21b）が挿入方向と逆行することを防止するツメ状の突起 23b（突起 22b）が形成され、端部外面にはネジ山 23c（ネジ山 22c）が形成されている。一方、当該固定部 26（固定部 25）の内面には、握り部 23（体腔内中継部 22）のネジ山 23c（ネジ山 22c）と係合するネジ山 26a（ネジ山 25a）が形成されている。

【0054】

このような構成において、リリース時には、図 6（A）に示すように、固定部 26（固定部 25）のネジ山 26a（ネジ山 25a）と握り部 23（体腔内中継部 22）のネジ山 23c（ネジ山 22c）との係合を解くことで、握り部 23（体腔内中継部 22）の突起 23b（突起 22b）は、素材の剛性によって体腔内中継部 22（体腔内挿入先端部 21）の突起部 22b（突起部 21b）から離れて、体腔内中継部 22（体腔内挿入先端部 21）は、握り部 23（体腔内中継部 22）に対して移動自在の状態となる。一方、固定時には、図 6（B）に示すように、固定部 26（固定部 25）のネジ山 26a（ネジ山 25a）と握り部 23（体腔内中継部 22）のネジ山 23c（ネジ山 22c）とを係合させることで、握り部 23（体腔内中継部 22）の突起 23b（突起 22b）は、体腔内中継部 22（体腔内挿入先端部 21）の突起部 22b（突起部 21b）と接触して、体

腔内中継部 22 (体腔内挿入先端部 21) は、握り部 23 (体腔内中継部 22) に対して固定された状態となる。尚、固定部 25、26 の他の構成例としては、ネジやピン等を挙げることができる。

【0055】

このような構成において、例えば、当該体腔内用超音波プローブ 20 を体腔内浅部において用いる場合 (浅部適用時) には、図 5 (A) に示すように、体腔内挿入先端部 21 の他端側を体腔内中継部 22 の収納部 22a に収納して、固定部 25 によって固定する。さらに、体腔内中継部 22 の体腔内挿入先端部 21 に対する他端側を握り部 23 の収納部 23a に収納して、固定部 26 によって固定する。この際、ケーブル 23 は、図における矢印方向に押し出される。因みに、この際の体腔内挿入長さ A_1 (第 1 の体腔内挿入長さ a_1 + 第 2 の体腔内挿入長さ b_1) は、100mm ~ 150mm 程度である。

【0056】

また、当該体腔内用超音波プローブ 20 を体腔内深部において用いる場合 (深部適用時) には、図 5 (B) に示すように、体腔内挿入先端部 21 を体腔内中継部 22 の収納部 22a から引き出して、固定部 25 によって固定する。さらに、体腔内中継部 22 を握り部 23 の収納部 23a から引き出して、固定部 26 によって固定する。この際、ケーブル 24 は、図における矢印方向に押し出される。因みに、この際の体腔内挿入長さ A_2 (第 1 の体腔内挿入長さ a_2 + 第 2 の体腔内挿入長さ b_2) は、300mm ~ 450mm 程度である。

【0057】

尚、当該体腔内用超音波プローブ 20 を使用後には、各部に対して滅菌処理を施す必要があるため、体腔内挿入先端部 21 と体腔中継部 22 と固定部 25 は、また、体腔中継部 22 と握り部 23 と固定部 26 は、個々に分解可能、即ち、体腔内挿入先端部 21 は、体腔中継部 22 から引き抜くことが可能で、固定部 25 は、体腔中継部 22 から取り外し可能に、また、体腔中継部 22 は、握り部 23 から引き抜くことが可能で、固定部 26 は、握り部 23 から取り外し可能に構成することが好ましい。

【0058】

以上に説明したように、当該体腔内用超音波プローブ 20 においては、体腔内挿入先端部 21 を固定部 25 によって体腔内中継部 22 に対して任意の長さに固定することができ、また、体腔内中継部 22 を固定部 26 によって握り部 23 に対して任意の長さに固定することができるので、術式の種類や、対象となる部位の体腔内における深度に応じて、体腔内挿入長さを自由に調整することができ、浅部に位置する組織や臓器が対象となる場合やトラカールを用いない術式の場合においても、操作者にとって最適な操作性を得ることができる。また、深部に位置する組織や臓器が対象となる場合やトラカールを用いる術式の場合においても、従来と同様に対応することができる。

【0059】

また、体腔内挿入部 11 の他端側を、体腔内中継部 22 の収納部 22a に収納し、また、体腔内中継部 22 の体腔内挿入先端部 21 に対する他端側を、握り部 23 の収納部 23a に収納する仕組みとなっているので、コンパクトにすることができ、上述した【第 1 の実施形態】に比べて、より操作性を向上することができる。

【0060】

【発明の効果】

以上に説明したように、本発明に係る体腔内用超音波プローブによれば、術式の種類や、対象となる部位の体腔内における深度に応じて、体腔内挿入長さを自由に調整することができるので、腹腔鏡下術等において、最適な操作性を得ることが可能になる。

【図面の簡単な説明】

【図 1】

本発明に係る体腔内用超音波プローブの一実施形態における全体構成を表す外観図である。

【図 2】

図 1 に示す体腔内用超音波プローブの固定部の詳細構成を表す断面図である。

【図 3】

図 1 に示す体腔内用超音波プローブの他の実施形態における全体構成を表す外

観図である。

【図 4】

図 3 に示す体腔内用超音波プローブの固定部の詳細構成を表す断面図である。

【図 5】

図 1 に示す体腔内用超音波プローブの他の実施形態における全体構成を表す外観図である。

【図 6】

図 5 に示す体腔内用超音波プローブの固定部の詳細構成を表す断面図である。

【図 7】

従来の体腔内用超音波プローブを腹腔内検査に使用する場合の態様を表す説明図である。

【図 8】

従来の体腔内用超音波プローブを、腹腔内に空間を設けた状態で腹腔内検査に使用する場合の態様を表す説明図である。

【図 9】

従来の体腔内用超音波プローブを、腹腔内に空間を設けない状態で腹腔内検査に使用する場合の態様を表す説明図である。

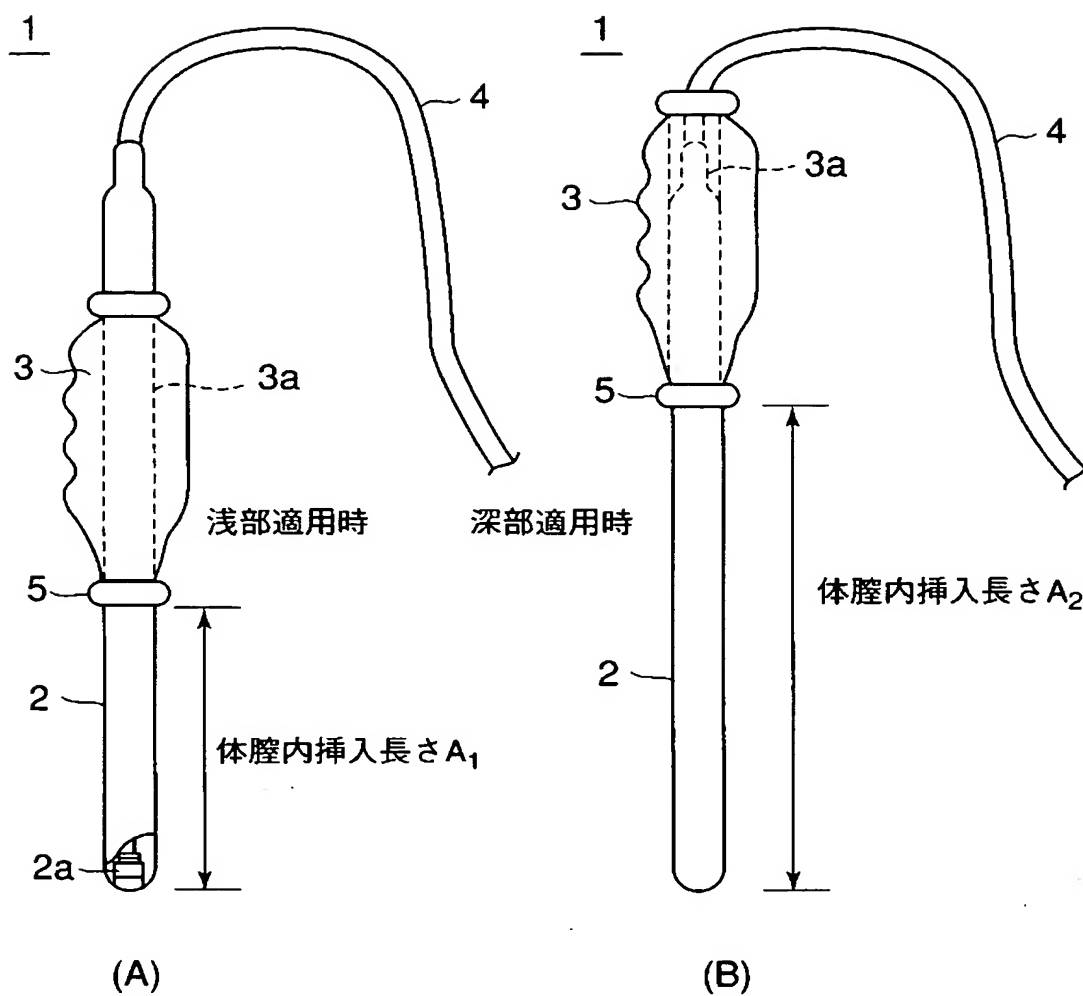
【符号の説明】

- 1 体腔内用超音波プローブ
- 2 体腔内挿入部
- 2 a 超音波センサ部
- 3 握り部
- 4 ケーブル
- 5 固定部
- A₁、A₂ 体腔内挿入長さ

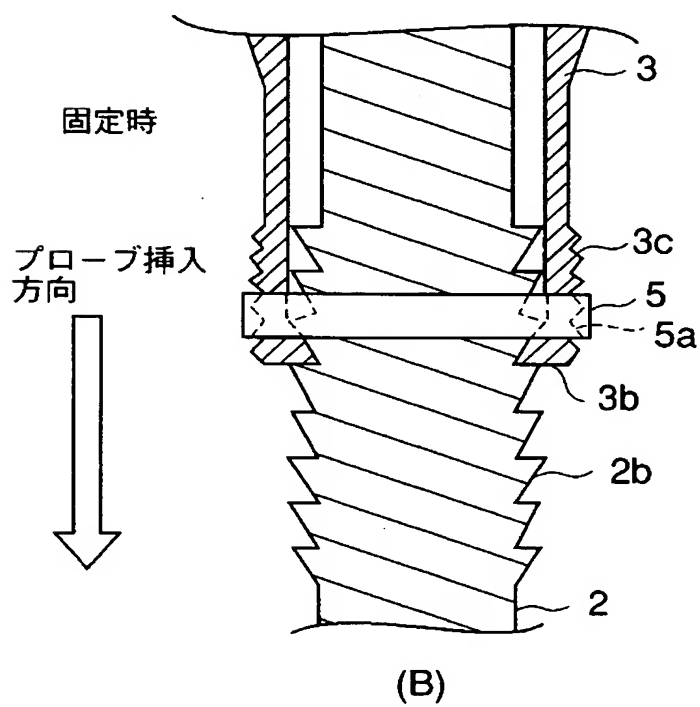
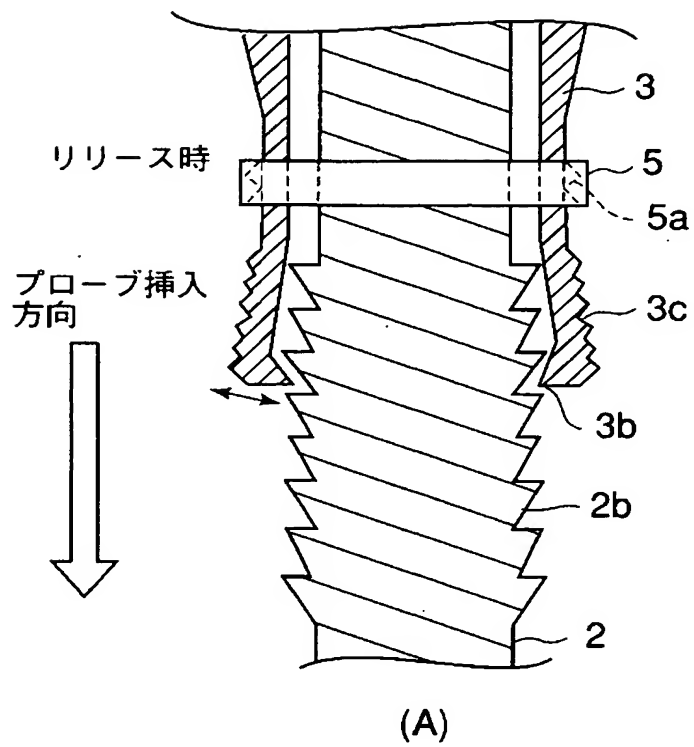
【書類名】

図面

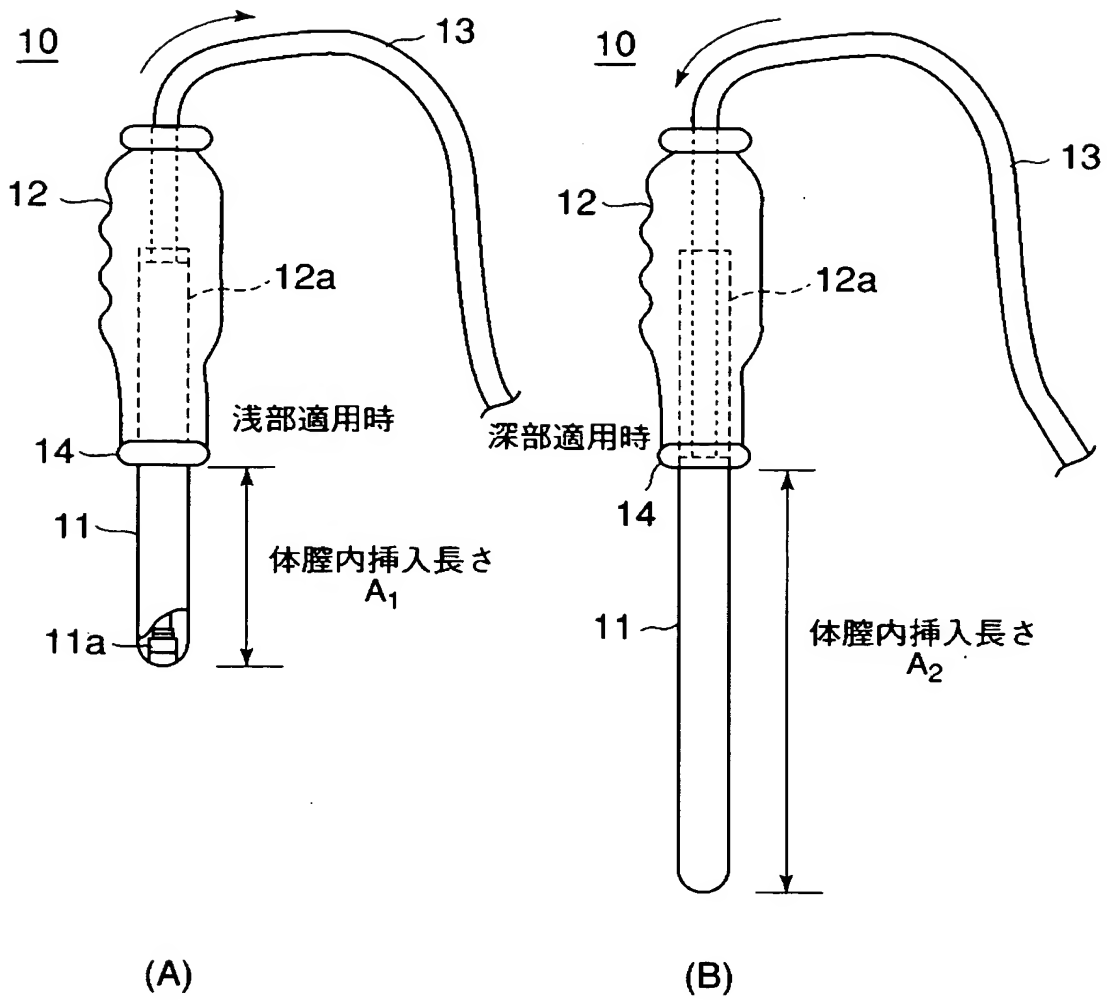
【図 1】



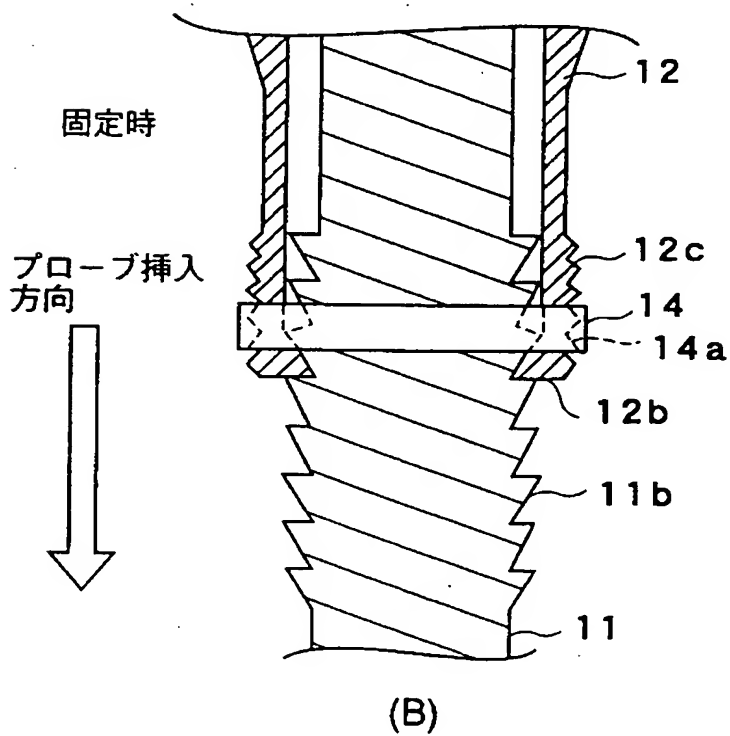
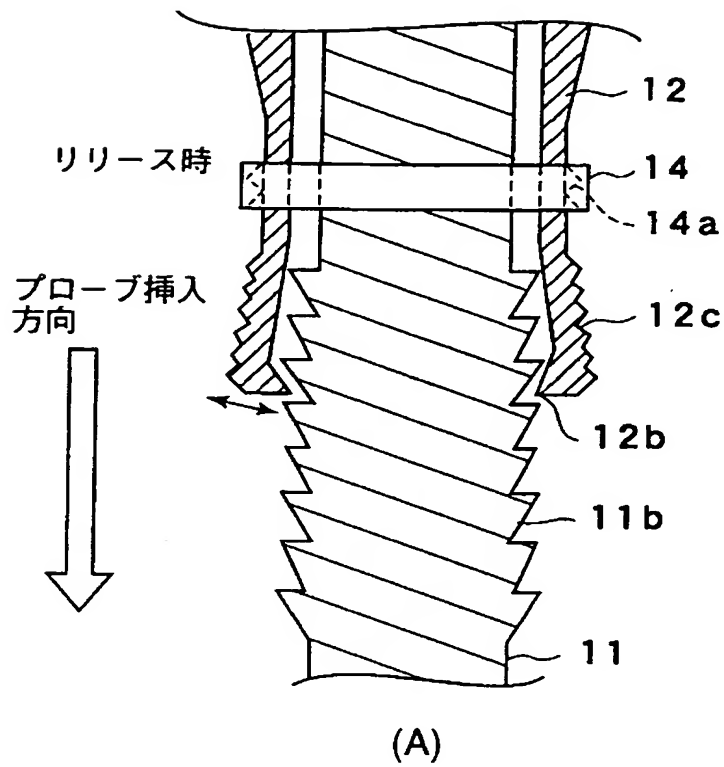
【図 2】



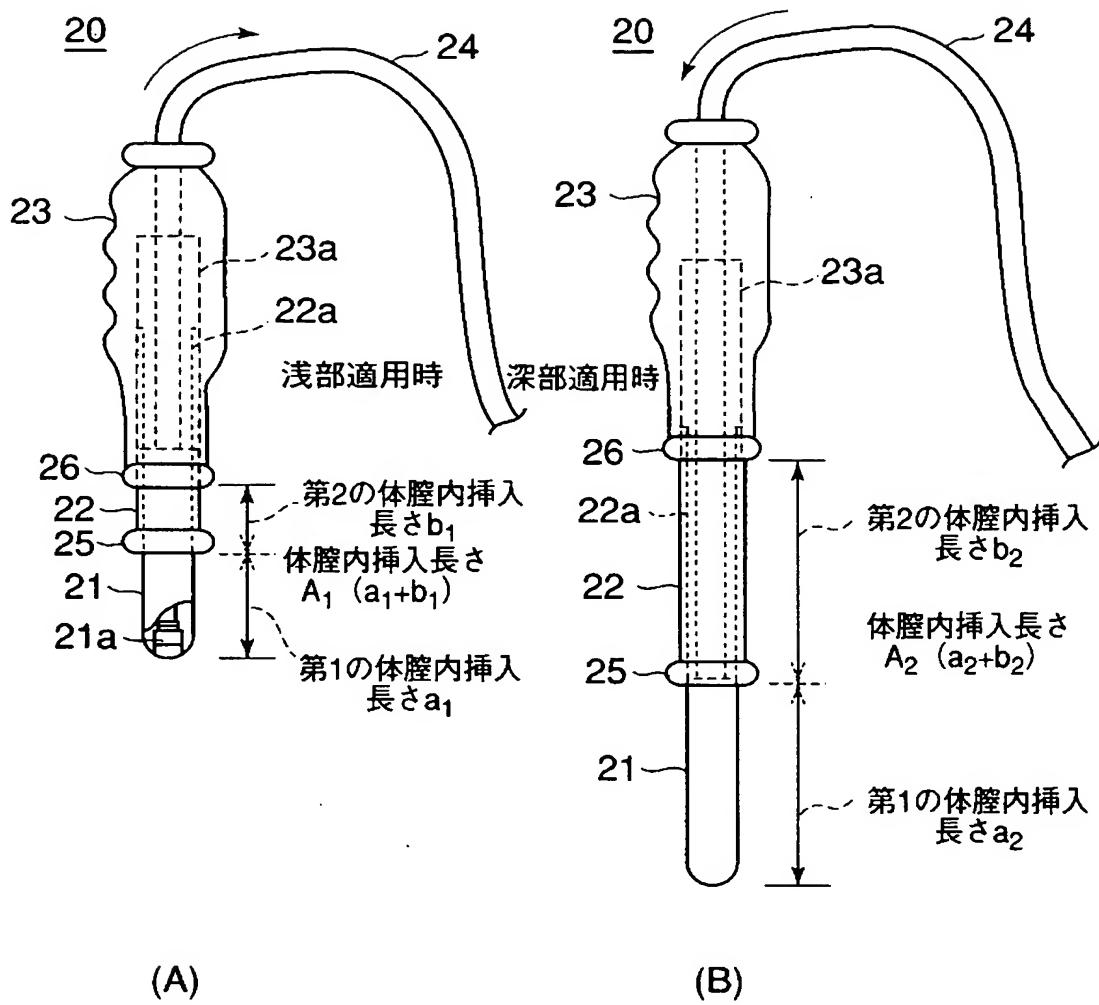
【図 3】



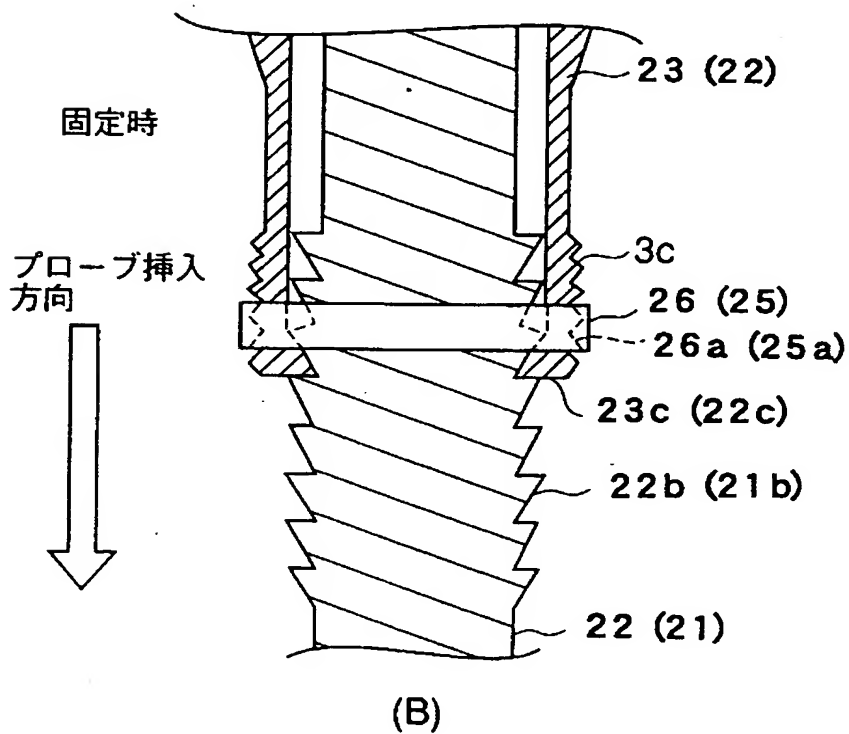
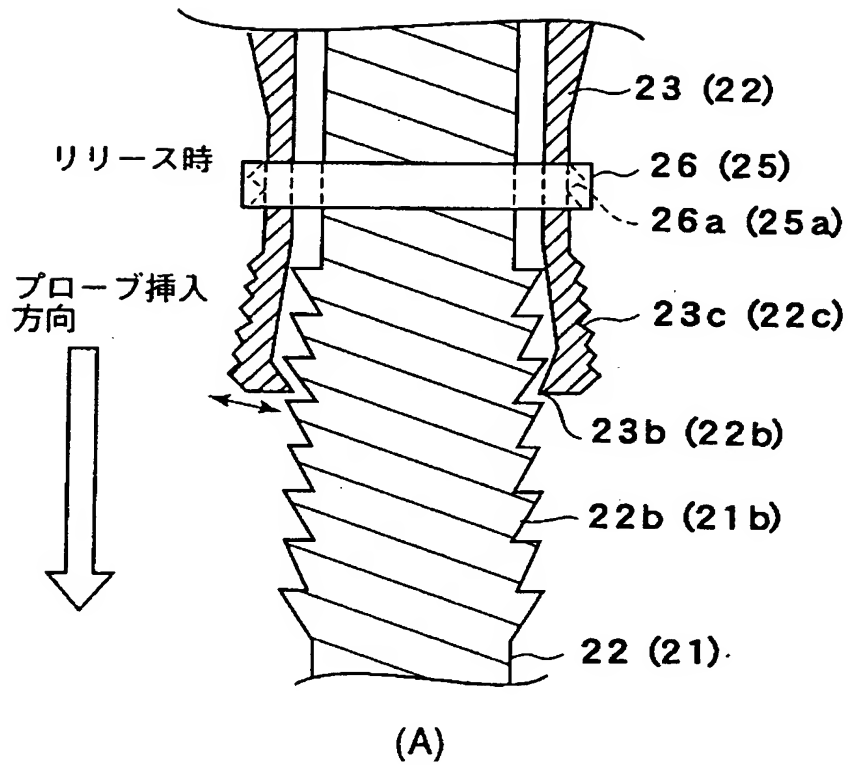
【図 4】



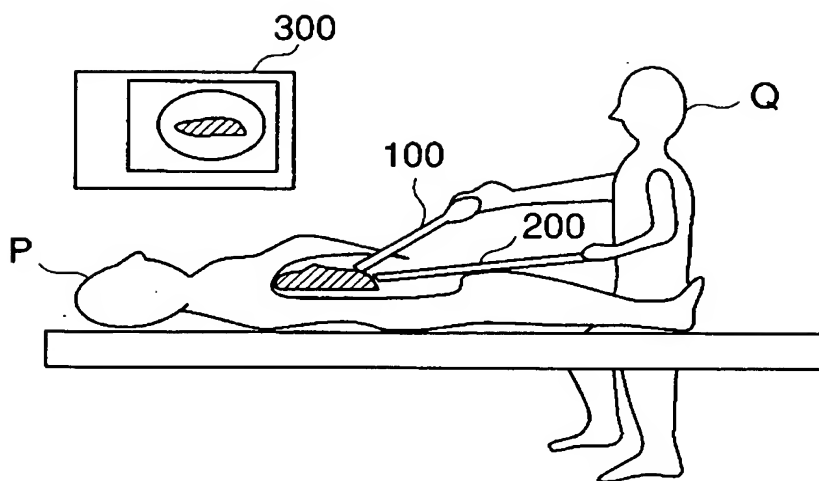
【図 5】



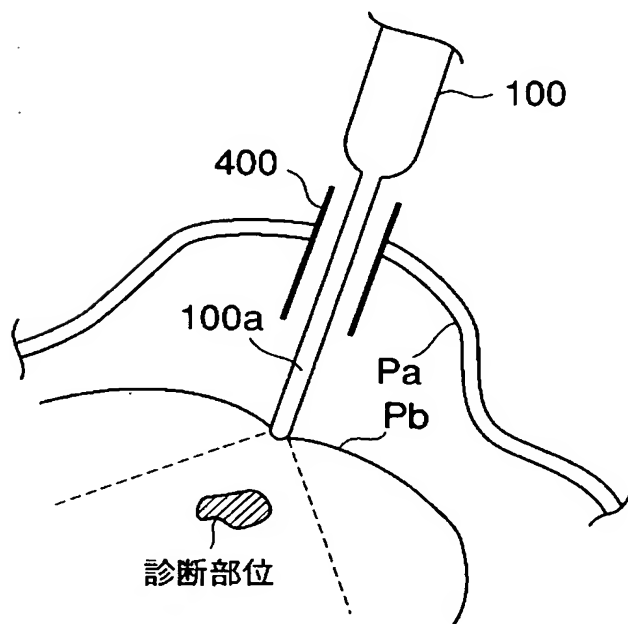
【図 6】



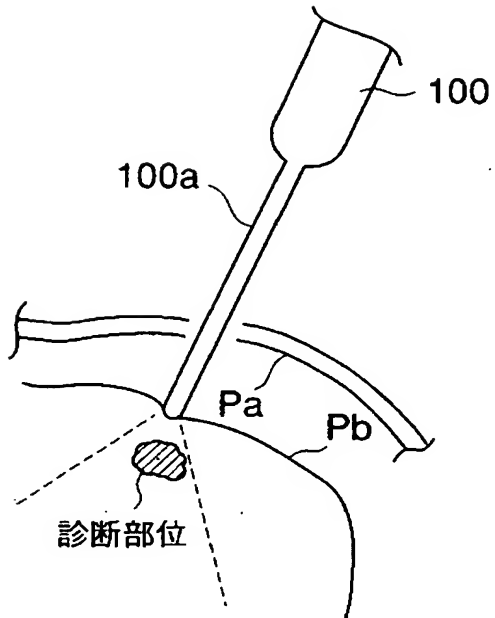
【図 7】



【図 8】



【図 9】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 腹腔鏡下術等において、最適な操作性を得ることを可能にする体腔内用超音波プローブを提供する。

【解決手段】 術式の種類や、対象となる部位の体腔内における深度に応じて、体腔内挿入長さ A_1 、 A_2 を自由に調整することを可能にする。例えば、当該体腔内用超音波プローブ 1 を、体腔内浅部において用いる場合（浅部適用時）には、握り部 3 を体腔内挿入部 2 の下部へ移動して、固定部 5 によって体腔内挿入部 2 に固定する（同図（A）参照）。また、体腔内深部において用いる場合（深部適用時）には、握り部 3 を体腔内挿入部 2 の上部へ移動して、固定部 5 によって体腔内挿入部 2 に固定する（同図（B）参照）。

【選択図】 図 1

特願 2 0 0 3 - 0 9 3 8 7 9

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [5 9 4 1 6 4 5 3 1]

1. 変更年月日 1 9 9 7 年 1 0 月 2 2 日
[変更理由] 名称変更
住 所 東京都北区赤羽 2 丁目 1 6 番 4 号
氏 名 東芝医用システムエンジニアリング株式会社
2. 変更年月日 2 0 0 3 年 4 月 2 3 日
[変更理由] 住所変更
住 所 栃木県大田原市下石上 1 3 8 5 番地
氏 名 東芝医用システムエンジニアリング株式会社

特願 2 0 0 3 - 0 9 3 8 7 9

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [0 0 0 0 0 3 0 7 8]

1. 変更年月日	2 0 0 1 年 7 月 2 日
[変更理由]	住所変更
住 所	東京都港区芝浦一丁目 1 番 1 号
氏 名	株式会社東芝